PIXY 2

* On peut connaitre les positions de tous les robots
* Arduino qui réfléchit constamment sur les meilleures actions à réaliser pour les deux robots
* Système de communication (idéalement 3x RX/TX, ou Arduino RX et robot1,robot2, expérience TX)
* Encodeurs sur petit robot
* Les robots sont indépendants de la caméra (suivant l'efficacité on garde la balise), ils ont une stratégie prédéfinie, mais la caméra les renseigne sur le meilleur prochain objectif à effectuer et le fait changer de
* Gestion de l'inventaire, on doit savoir où se trouve les palets, combien il en reste, lesquels on transporte
* Pas d'objectif comme les années précédentes, on doit "juste gérer un stock", le but c'est que les robots prennent des palets une fois qu'ils en ont, il remplisse les stocks en fonction de ce qu'il manque